

Inversores de Frequência

Eng. Fábio José Bortoletto Janeiro / 2009



evolução em automação



O inversor de frequência

- O inversor é um dispositivo que transforma a corrente alternada em corrente contínua e alimenta uma ponte de IGBT, que controlado corretamente reproduz uma corrente alternada controlando a freqüência e a tensão e por sua vez o torque/potência produzido pelo motor a carga.
- Controlam a rotação e velocidade dos motores
- Eles permitem economia de energia em níveis consideráveis
- Eles reduzem as cargas na redes de alimentação
- Quando partem o motor, eles reduzem o stress mecânico
- Etc.





Diagrama em blocos Drives Genérico

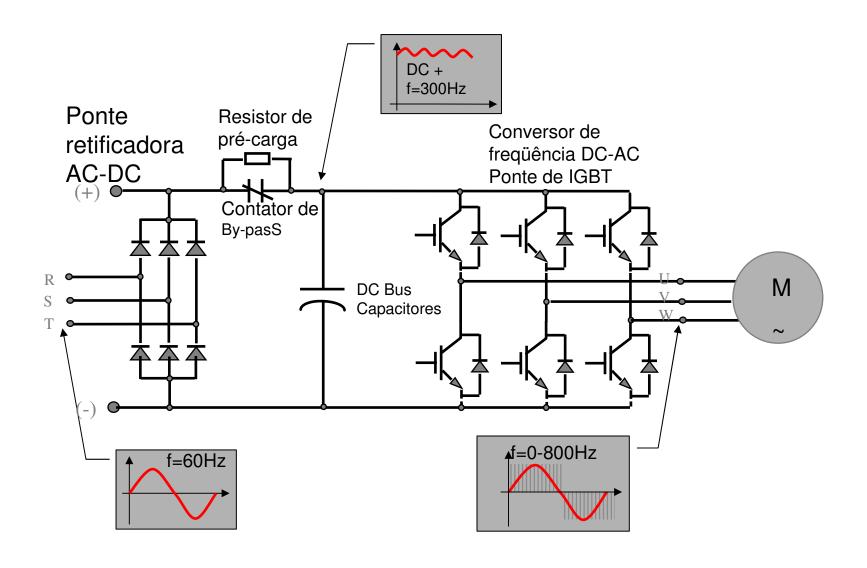
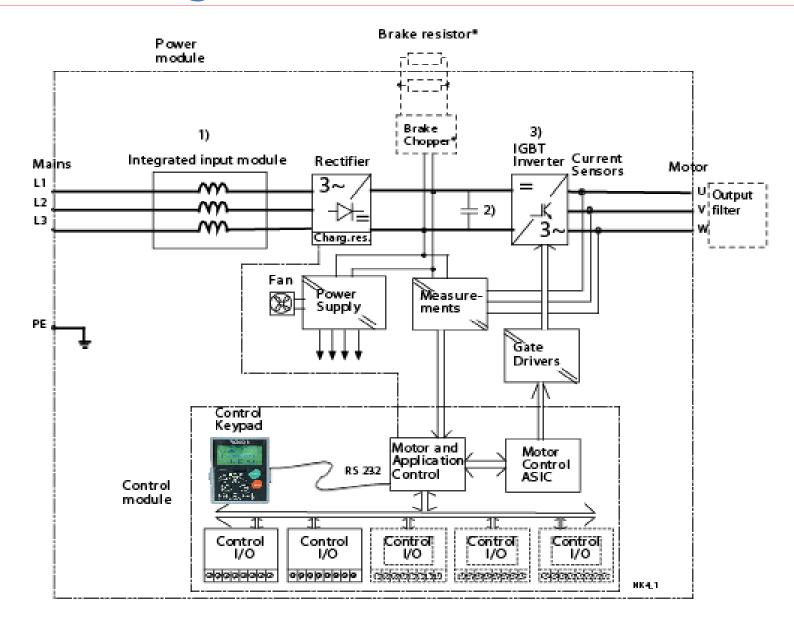




Diagrama em blocos Drives Altus



Torque e Potência



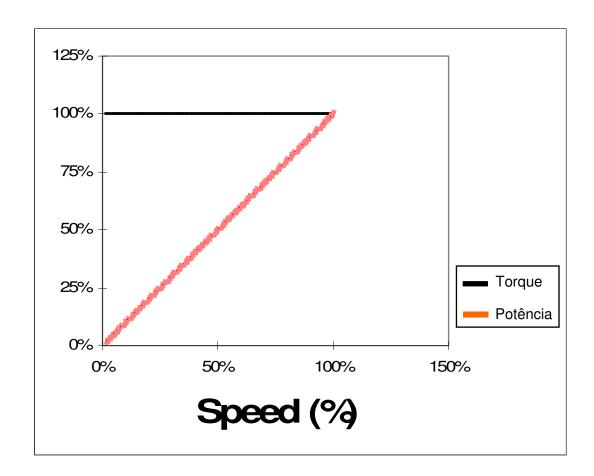
Para compreender bem as aplicações, é necessário conhecer:

- Torque: é a força aplicada a um braço
- Potência: exprime a rapidez com qual se transfere um torque e é definida pela relação: C(torque) x n(velocidade)
- Torque da carga: é a força solicitada para acelerar uma carga
- Torque do motor: é a torque nominal que o motor tem para fornecer à carga.



Cargas com Torque Constante

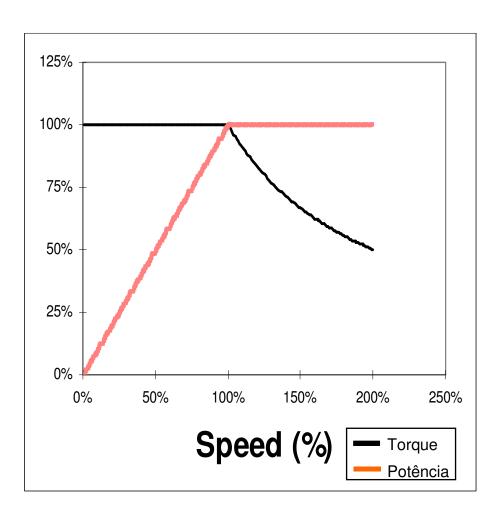
- Com uma carga a torque constante, o torque não é função da velocidade. Ao variar a velocidade, o torque solicitado se mantém constante. A potência, ao contrário, varia proporcionalmente a velocidade.
- Esta característica é típica nas elevações (ponte/grua).





Cargas com Potência Constante

- Cargas com potência constante, o torque solicitado da carga é função da velocidade na potência constante. Ao aumentar da velocidade, o torque disponível diminui de modo inversamente proporcional a velocidade. A potência permanece constante.
- Esta característica é típica nas máquinas para o trabalho no setor madeireiro e máquinas de uso em geral.

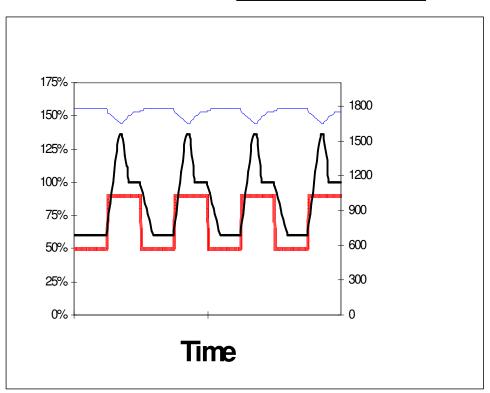




Cargas Intermitentes

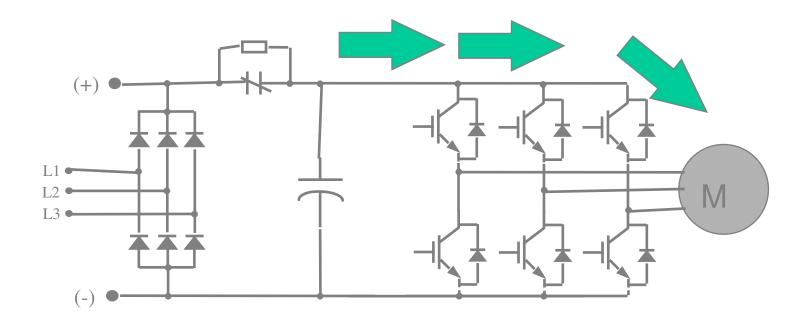
- As cargas intermitentes, solicitam um torque variável, o qual não é função da velocidade.
- Este tipo de carga é típico das máquinas de impressão (plástico, borracha ou chapa) e todas as máquinas que usam fricção (setor têxtil).

Torque Motor
Torque Carga
Vel. motor



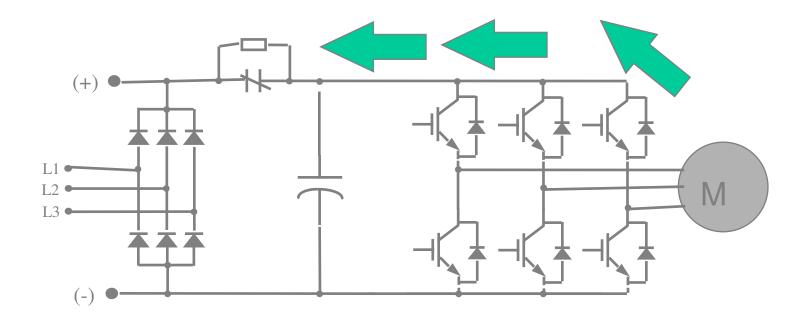


Quando um inversor alimenta um motor, e este funciona motorizando, a energia flui da rede ao motor.



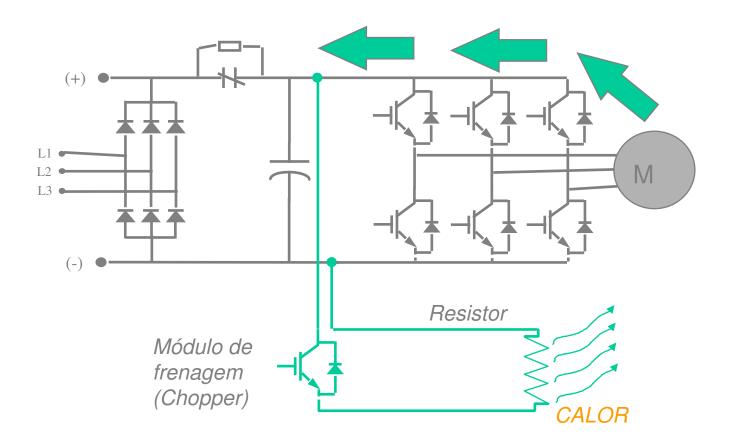


Quando um motor funciona como gerador, a energia flui do motor ao inversor.



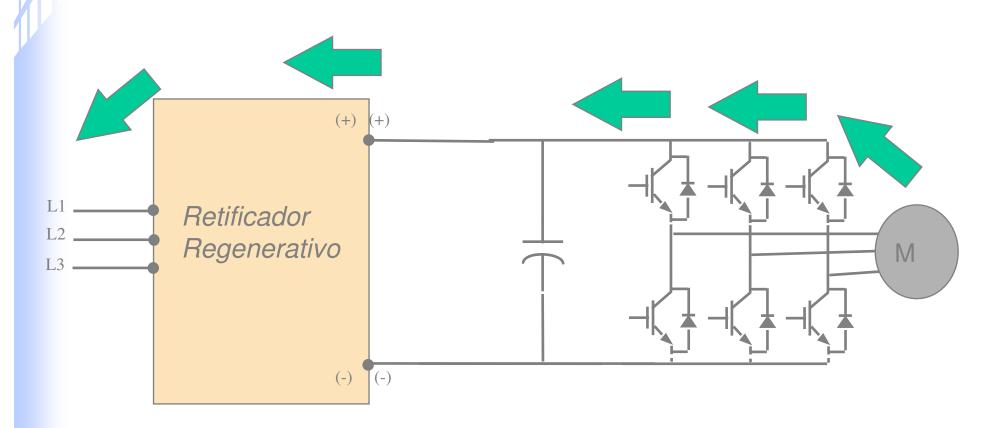


A frenagem dinâmica, é um processo no qual a energia recuperada do motor é dissipada, sobre um banco de resistor na forma de calor.





Para poder recuperar a energia na rede, é necessário utilizar um retificador que permite a energia fluir do motor à rede. (NFE, FFE, AFE)



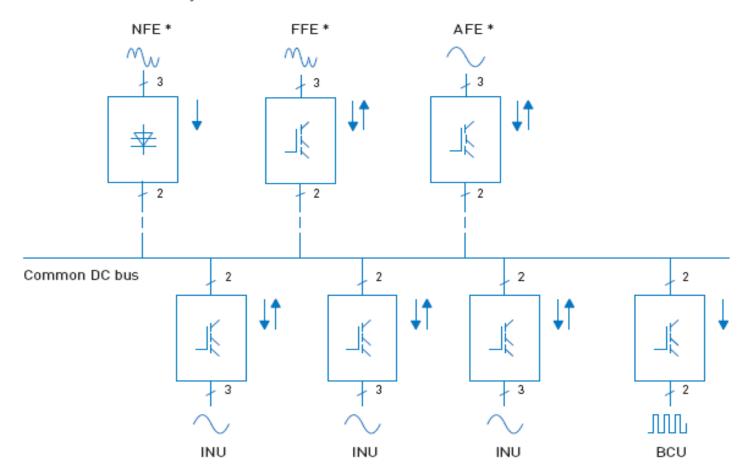


Funcionamentos do Inversor Regenerativo

NFE (Non-regenerative front-end)

FFE (Fundamental front-end)

AFE (Active front-end)





Onde os inversores de frequência são utilizados?

- Manuseios de Materiais
 - Pontes Rolantes
 - Transportadores
 - Automatização de estoques
 - Máquinas de embalagem
 - Máquinas para secagem de tecidos
- Movimento de Pessoas
 - Elevadores
 - Escadas Rolantes
- Controle de vazão
 - Compressores
 - Ventiladores
 - Bombas
 - HVAC

- Plásticos
 - Extrusoras
 - Linha de fabricação de cabos
 - Linhas de plásticos
 - Drives In-line
 - Bobinadoras
- Acionamentos auxiliares para Navios & Plataformas
 - Guindastes, Sistemas de elevação
 - Steering
 - Perfuração
 - Bombas
 - Compressores



A família de inversores de frequência Altus

Altus NXL Compact drives	0.25 – 1.5 kW 0.37 – 3 kW	208 – 240V 380 – 500V
Altus NXL General purpose drives	0.75 - 37 kW	380 – 500V
Altus NXS Industrial drives	0.55 – 90 kW 0.75 – 200 kW 2.2 – 200 kW	208 - 240V 380 - 500V 525 - 690V
Altus NXP / NXC Drives de Alta Performance	0.55 – 90 kW 0.75 – 1500 kW 2.2 – 2000 kW	208 - 240V 380 - 500V 525 - 690V
Altus NXW - Drives Refrigerados a água	7.5 – 3700 kW 110 – 2450 kW 7.5 – 2700 kW 110 – 2450 kW	380 - 500V 525 - 690V 465 - 800VDC 640 - 1100VDC
Altus Common DC Componentes NXI	1.5 – 1800 kW 3 – 2000 kW	465 - 800VDC 640 - 1100VDC





A família de inversores de frequência Altus

Altus Micro Drive Compact drives

0.25 - 2.2 kW 0.37 - 5.5 kW 208 - 240V 380 - 500V





Tecnologia Confiável e Robusta

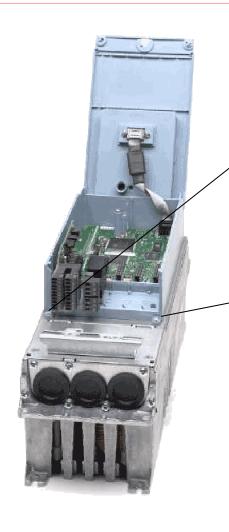
- Indutor CA incorporado em todos, exceto nos NXL pequenos <4CV e Micro Drive:
 - filtro e proteções contra sobretensão.
- Fechamento de metal para os módulos de potência (plástico para os NXL pequenos e Micro).
 - Confiável e amigável ao meio ambiente
 - Excelente performance com relação ao EMC.
- Entradas e saídas isoladas galvanicamente
 - Segurança e conexões menos sensíveis a ruídos
- Possibilidade camadas extra de verniz
- Os drives refrigerados a água tem até 70% do seu tamanho reduzido
- Software de programação NC1131-3 Engineering (aplicações dedicadas e CLP)







Modulariedade





- Modelos com até 5 slots para placas opicionais
- Placa de Comunicação (Modbus, Profbus, Devicenet, etc)
- Placas de I/Os (ED, SD, EA, SA, PTC, etc)
- Placas de Encoder/Resolver
- Vídeo 1

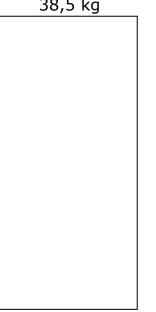
Altus Drives AC reduz sensivelmente as necessidades de espaço

IP 54, 45/55 kW

591x237x257 mm 35 kg



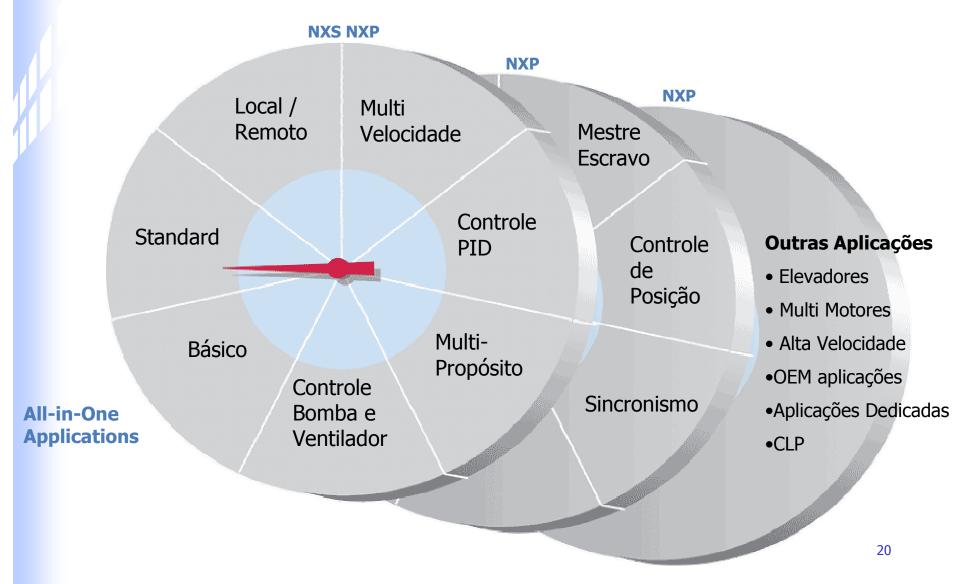
776 x 369 x 309 mm _____38,5 kg



675 x 300 x 335 mm 43 kg



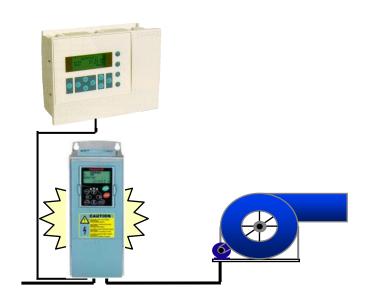
Software Aplicativos





Aplicações básicas (Basic Aplication)

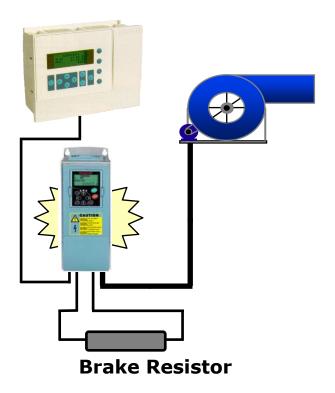
- Para aplicações simples com referência direta de frequência.
- Cobre a maioria dos requerimentos.
- O SW para aplicações básicas é selecionado no acionamento na fábrica.
- O SW para aplicações básicas têm um grupo pequeno de parâmetros, todos com valores padrões.
- Comissionamento muito direto e simples.





Aplicações Padrões (Standard Application)

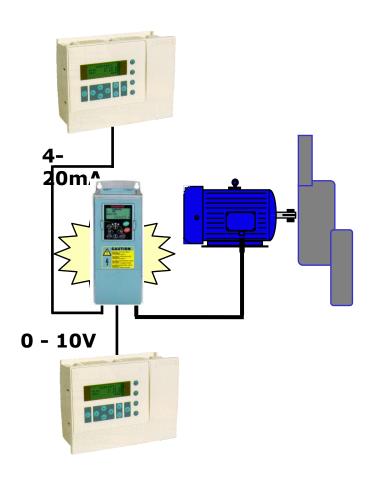
- O SW Aplicativo para Aplicações
 Padrões (Standard Application)
 tem as mesmas configurações de
 E/S e lógica de controle do SW
 para aplicações básicas.
- Para casos onde aplicações demanda de mais funções.
- Todas as entradas e saídas são livremente configuráveis.
- Mais funções, ex. Frenagem dinâmica, frenagem CC, controle de velocidade, reset de falhas





Aplicações Local / Remoto (Local / Remote)

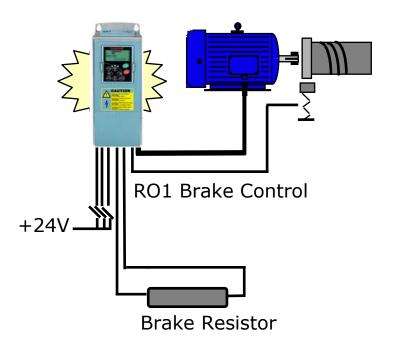
- O SW Aplicativo para Aplicações Local / Remoto pode ser utilizado onde o inversor precisa ser controlado de duas localidades diferentes.
- O controle das localidades (A&B) são programáveis e podem ser selecionadas através de entrada digitais.
- Os sinais de partida/parada e referências poder ser programadas separadamente.
- Todas as entradas e saídas são livremente configuráveis.





Aplicações com Controles Múltiplos de Níveis de velocidade (Multi-step Speed Control)

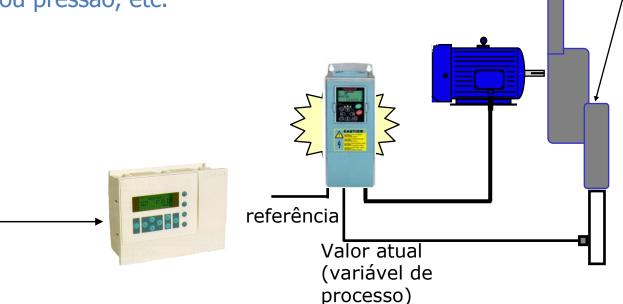
- O SW Aplicativo para Aplicações com Controles Múltiplos de Níveis de velocidade pode ser utilizado em aplicações que requerem diferentes velocidades fixas.
- Um total de 15 velocidades fixas disponíveis.
- Seleção das velocidades fixas através das entradas digitais.
- Controle de freio mecânico.
- Todas as entradas e saídas são livremente configuráveis.





Aplicações PID (Proporcional Integral Derivativo)

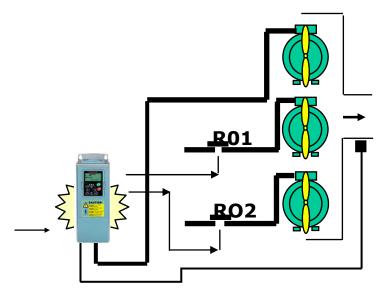
 O SW Aplicativo para controle PID pode ser utilizado onde existe a necessidade de manter temperatura ou pressão, etc. constante.





Aplicações de controle de Bombas e Ventiladores (Pump and Fan Control)

- Usado para controlar um grupo de bombas e ventiladores.
- O regulador PID interno controla a velocidade de um motor e comanda a partida e parada de 1 ou até 4* motores adicionais, os quais são conectados diretamente a rede elétrica
- Rotação do tempo de utilização 'Lead machine' Variável de processo

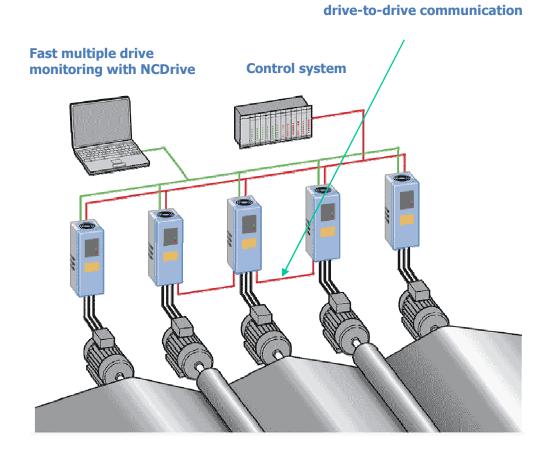


^{*} Com software especial é possível até 6 motores auxiliares



Aplicações de controle Mestre Escravo

- Protocolo de comunicação flexível
- Fácil controle de torque e velocidade nos eixos
- Controle de velocidade adaptável
- Compensação de inércia e oscilações
- Freio mecânico e controle do ventilador do motor
- Parada de Emergência com diferentes tempos de rampas

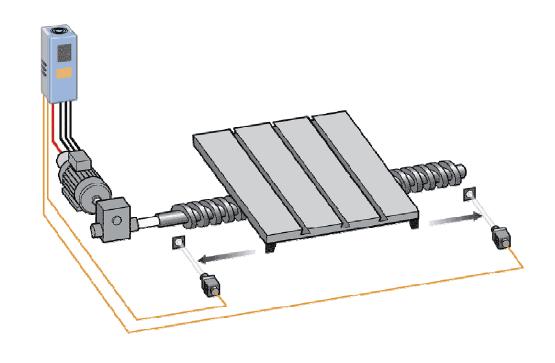


Master-follower with



Controle de Posição

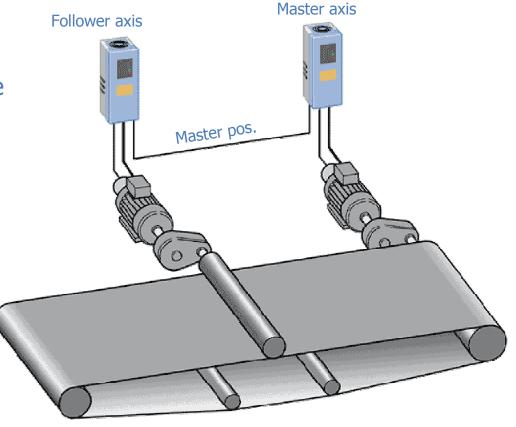
- Posição inicial
- Posição Absoluta ou Relativa
- Seqüências
- O usuário especifica as posições
- Alternativa de referenciamento zero
- Limites por Hardware ou por Software
- Controle por I/O ou fieldbus





Sincronismo de Eixos

- Posição Master através do encoder secundário
- Posicionamento através de encoder ou resolver
- Raio Ajustável
- Controle de diâmetro
- Controle via I/O ou Fieldbus





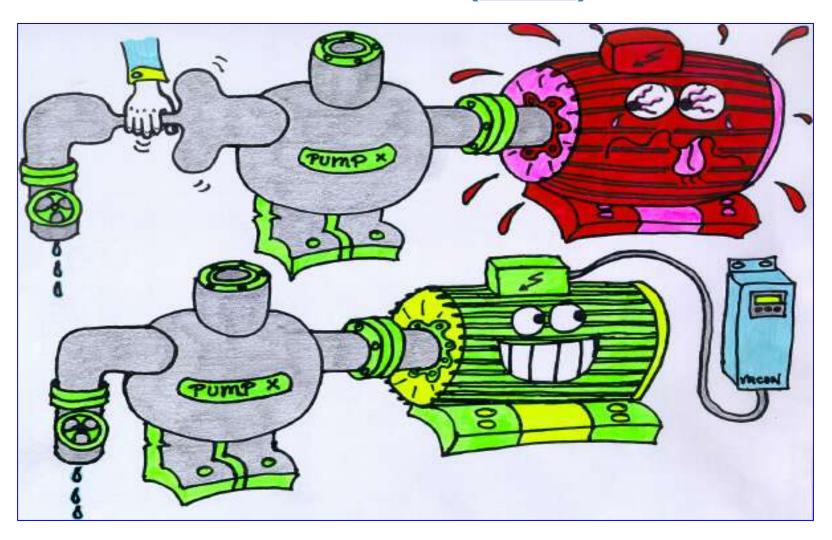
Controle de Elevador

- Aproximação suave entre andares
- Software especial para controle do freio mecânico
- Interface I/O atende aos mais comuns sinais de controle de elvadores
- Controla motores AC em malha aberta ou malha fechada
- Controla motores sincronos de imãs permanentes em modo malha fechada
- Velocidades típicas de 0,8 até 2,5m/s



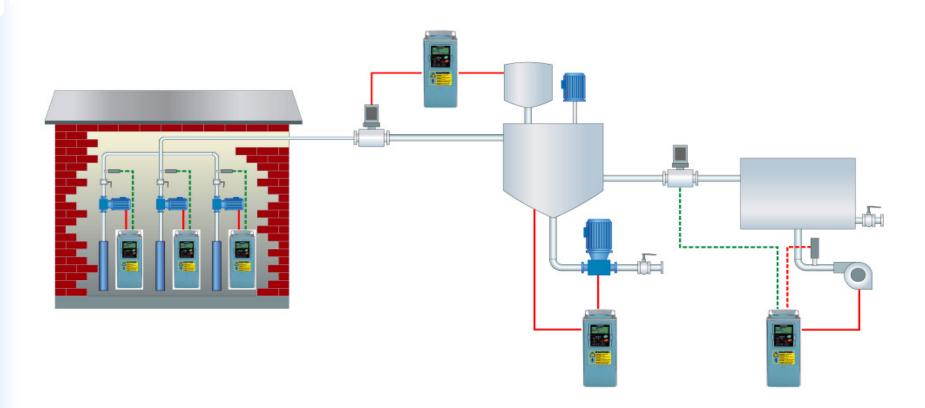


Controle de Bombas (vídeo 2)





Controle de Processos com PID (vídeo 3)



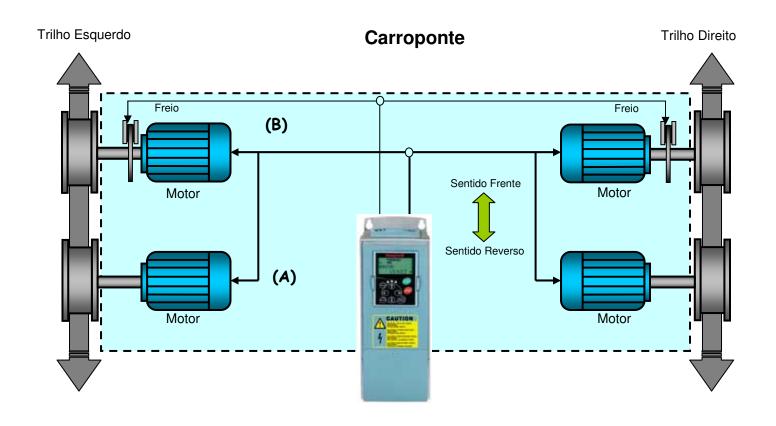


Controle de Escadas Rolantes





Controle Carro Ponte Rolante





Bobinador e Desbobinador

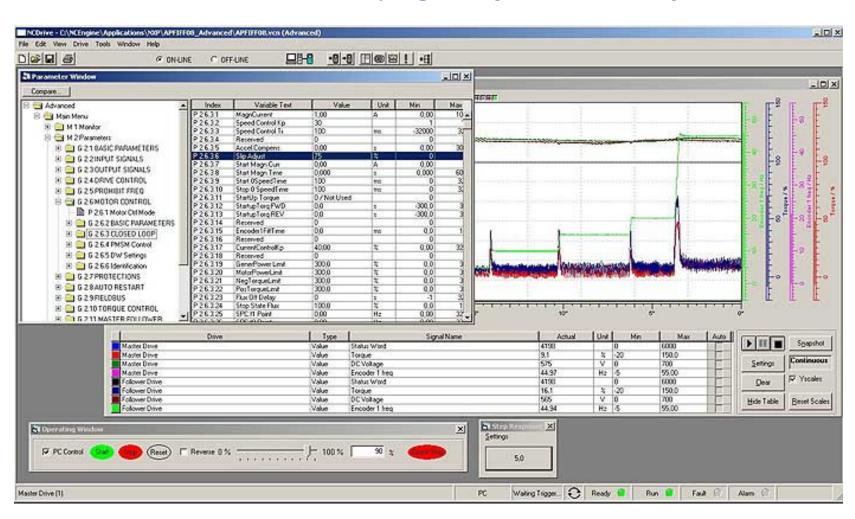






Software Programação

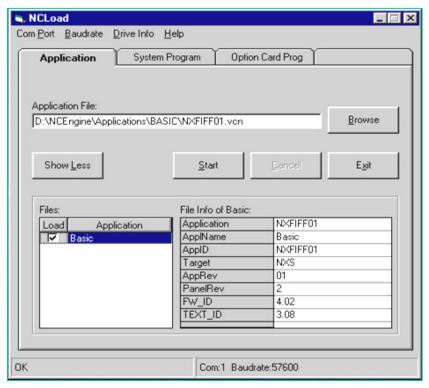
NC Drive - Software de programação e monitoração



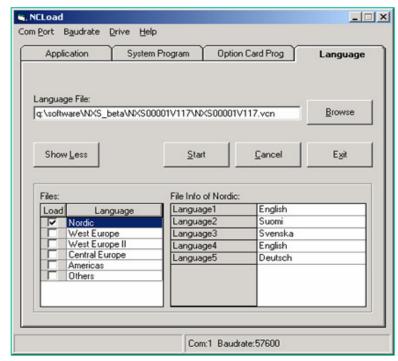


Software Programação

NC Load – Software para carregar aplicações, software update, pacote liguas



Carregando Aplicação

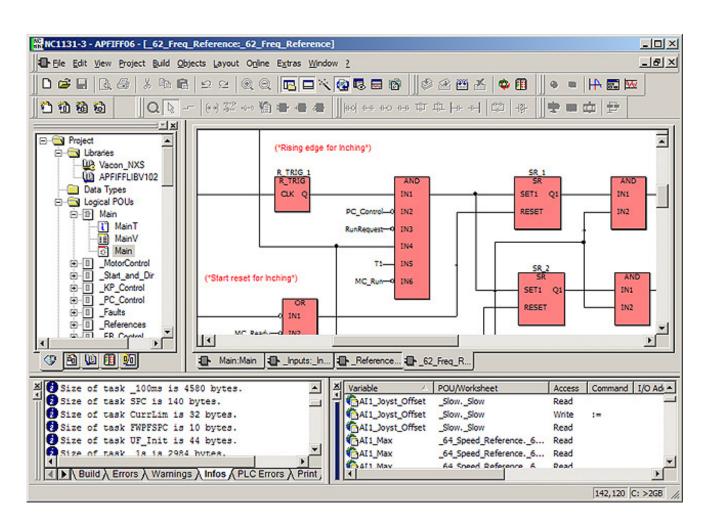


Carregando pacote de linguas



Software Programação

NC1131-3 Engineering – Software para programação avançada e CLP







altus

Eng. Fábio J. Bortoletto

Especialista de Drives Marketing de Produtos

Phone: +55 11 5055-1950 Mobile: +55 11 7606-5921

e-mail: fabio.bortoletto@altus.com.br